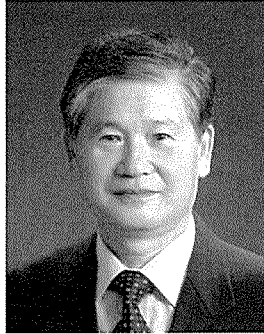


業績目録（鈴木正俊）

著者	東北大学史料館
号	1106
発行年	2009-03
URL	http://hdl.handle.net/10097/00065923

鈴木正俊助手業績目録

平成 21 年 3 月
東北大学史料館
(著作目録第 1106 号)



鈴木 正 俊 助 手 略 歴

生年月日	昭和20年10月17日
本 籍 地	宮城県
職 名	助手
所 属	工学研究科 附属エネルギー安全科学国際研究センター

最終学歴

昭和39年 3 月 宮城県立古川工業高等学校機械科卒業

職 歴

昭和39年 4 月	工学部精密工学科に技術員として採用
昭和42年 4 月	文部技官
昭和51年 3 月	教務職員に配置換え
平成17年 4 月	東北大学助手に昇任
平成21年 3 月	定年退職

資 格

特定化学物質等作業主任者 H17.7.22交付 第9695号
危険物取扱者免状 乙種 4 類
交付 H17.7.29～H27.7.29 宮城01016
酸素欠乏硫化水素危険作業主任者 H18.2.3交付 第16355号

受 賞

平成16年 4 月 (2004)
文部科学大臣表彰 創意工夫功労賞
「NC 歯車研削盤の開発における実験装置の考案」

業 績 目 録

I. 調査報告書（科研費報告書など）

1. 平成7～9年度科研費 試験研究 (B)(2)(課題番号：07555075) 金額：760万円
「高耐ノイズ性を有する高速高分解能サーボコントローラの開発」
研究分担者（研究代表者：江村 超）
2. 平成9～10年度科研費基盤研究 (C)(2)(課題番号：09650260) 金額：330万円
「トラクションドライブを用いたサーボ機構の実用化」
研究分担者（研究代表者：江村 超）
3. 平成10～11年度科研費基盤研究 (B)(2)(課題番号：10555070) 金額：910万円
「トラクションドライブを用いたサーボ機構の実用化」
研究分担者（研究代表者：江村 超）
4. 平成11～12年度科研費基盤研究 (C)(2)(課題番号：11650240) 金額：360万円
「可変斜面を動歩行する2脚および4脚ロボットの研究開発」
研究分担者（研究代表者：江村 超）
5. 平成13～14年度科研費基盤研究 (C)(2)(課題番号：13650267) 金額：350万円
「マルチセンサを用いた自動操縦自動車システムの研究開発」
研究分担者（研究代表者：江村 超）

II. 研究論文（単独執筆・共同執筆）

1. 非円形歯車を用いたステアリング機構の研究（第2報，試作と実験）
日本機械学会論文集 (C) 57 (1991), 160-165
江村 超, 荒川 章, 鈴木正俊
2. A MULTISENSOR-BANED NAVIGATION SYSTEM FOR MOBILE ROBOTS
Proceedings of The13thInternational DAAAM symposium, (2002), 161-162.
Emura, T., Ito, R., Suzuki, M.and Kumagai, M
3. Human-Based Generation of Control Parameters for Visual Navigation in AutomaticVehicle Guidance
Proceedings of International Workshop on IVCCVS2003, (2003), 29-35.
T.Emura, T.Usiwata, M.Kumagai and M.Suzuki

4. A Bipet Hopper Controlled around Yaw Axis by Body-Twisting Motion
Proceedings of International Conference on Mechatronics, (2003), 505-510.
T.Emura, S-H.Hyon, Y.Kuroda and M.Suzuki
5. Mechatronics Education Based on Handmade Experimental Apparatuses of Legged Robots and Automatic-Navigation Vehicles
Proceedings of International Workshop on Research and Education in Mechatronics 2003, (2003), 217-224
Takashi Emura and Masatoshi Suzuki

Ⅲ. 口頭発表（学会報告など）

1. 目標ダイナミクスに基づく平面4リンクロボットの床運動制御
計測自動制御学会 東北支部 第213回研究集会, (2003), 213-16
横山直人, 玄相晃, 江村 超, 鈴木正俊 仙台 2003.12.12
2. 4リンク床運動ロボットの後転跳び制御
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04, (2004), 1P1-L1-50 (CD-ROM).
玄相晃, 横山直人, 江村 超, 鈴木正俊 名古屋 2004.6.19

Ⅳ. その他（参考論文）

1. 汎用旋盤による楕円柱の製作
東北大学工学部技術研究会報告, (1986-1987), 39-42
鈴木正俊
2. ダイレクトドライブ式 NC 歯車研削盤の製作
東北大学精密工学科第7回技術研究会報告, (1990), 12-18.
鈴木正俊, 渡辺正行
3. CBN ねじ状ホイールを用いた高速歯車研削盤に関する研修
東北大学第2回機械系技術研修会資料, (1994), 9-11.
鈴木正俊